

I

**CENTRALE COMANDO PER UNO O DUE MOTORI 24VDC
CON O SENZA ENCODER**

IL PRESENTE LIBRETTO È DESTINATO AL PERSONALE TECNICO QUALIFICATO ALLE INSTALLAZIONI

F

**LOGIQUE DE COMMANDE POUR UN OU DEUX MOTEURS 24 VCC
AVEC OU SANS ENCODEUR**

CETTE NOTICE S'ADRESSE À DES TECHNICIENS SPÉCIALISÉS DANS L'INSTALLATION

E

**CENTRAL DE MANDO PARA UNO O DOS MOTORES DE 24VDC
CON O SIN ENCODER**

EL PRESENTE FOLLETO ESTÁ DESTINADO AL PERSONAL TÉCNICO ESPECIALIZADO EN INSTALACIONES

GB

**CONTROL UNIT FOR ONE OR TWO 24 VDC MOTORS
WITH OR WITHOUT ENCODER**

THIS HANDBOOK IS INTENDED FOR QUALIFIED TECHNICAL INSTALLERS

D

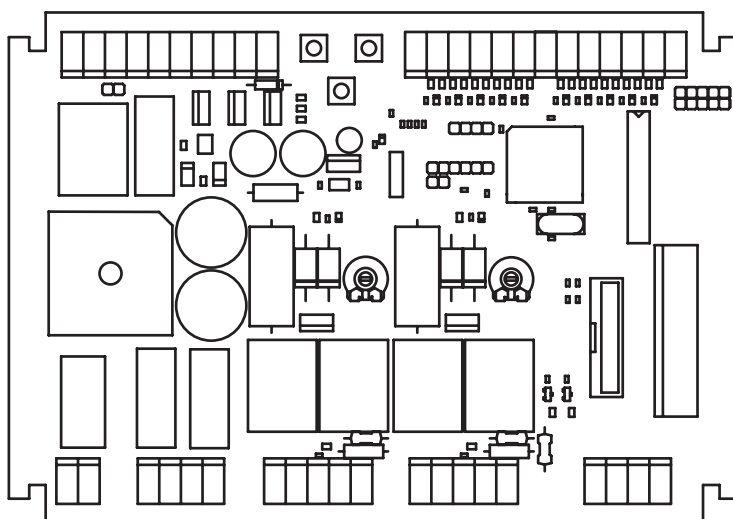
**STEUERUNG FÜR EINEN ODER ZWEI 24 Vdc ANTRIEBE
MIT ODER OHNE ENCODER**

DAS VORLIEGENDE HANDBUCH IST FÜR DAS MIT DER INSTALLATION BETRAUTE TECHNISCH QUALIFIZIERTE FACHPERSONAL BESTIMMT

NL

**BESTURINGSEENHEID VOOR EEN OF TWEE 24VDC-MOTOREN
MET OF ZONDER ENCODER**

DEZE HANDLEIDING IS BESTEMD VOOR VAKBEKWAME INSTALLATEURS



INSTRUCTIONS POUR L'INSTALLATION ET LA PROGRAMMATION

- Ce livret est destiné au personnel technique qualifié pour les installations.
- Avant d'effectuer l'installation nous conseillons de lire attentivement ces instructions.
- Une utilisation impropre du produit ou une erreur de connexion pourrait compromettre le fonctionnement correct de ce dernier et la sécurité de l'utilisateur final.

CARACTÉRISTIQUES

Cette logique de commande peut automatiser :

- portails à deux vantaux avec ou sans fin de course
- portails à un vantail avec ou sans fin de course
- portails à deux vantaux coulissants avec fin de course
- portails à un vantail coulissant avec fin de course

La logique de commande est munie de :

- contrôle moteur à encodeur et/ou ampèremétrique
- ralentissement moteur programmable
- soft start
- contrôle fonctionnement photocellule (Photo Test)
- autodiagnostic du pilotage moteurs (MOSFET)
- connecteurs pour récepteurs OC et/ou récepteurs CARTE

DONNÉES TECHNIQUES

Paramètres électriques	U.M.	T224
Alimentation	Vca	230 ±10%
Fréquence	Hz	50/60
Absorption stand-by (230V)	mA	18 / 25 min / max
Absorption maximum (230V)	A	2
Puissance max. moteurs 24V	VA	360 (2X180)
Température de fonctionnement	°C	-20 +60
Dimension coffret (L x H x P)	mm	220x280x120

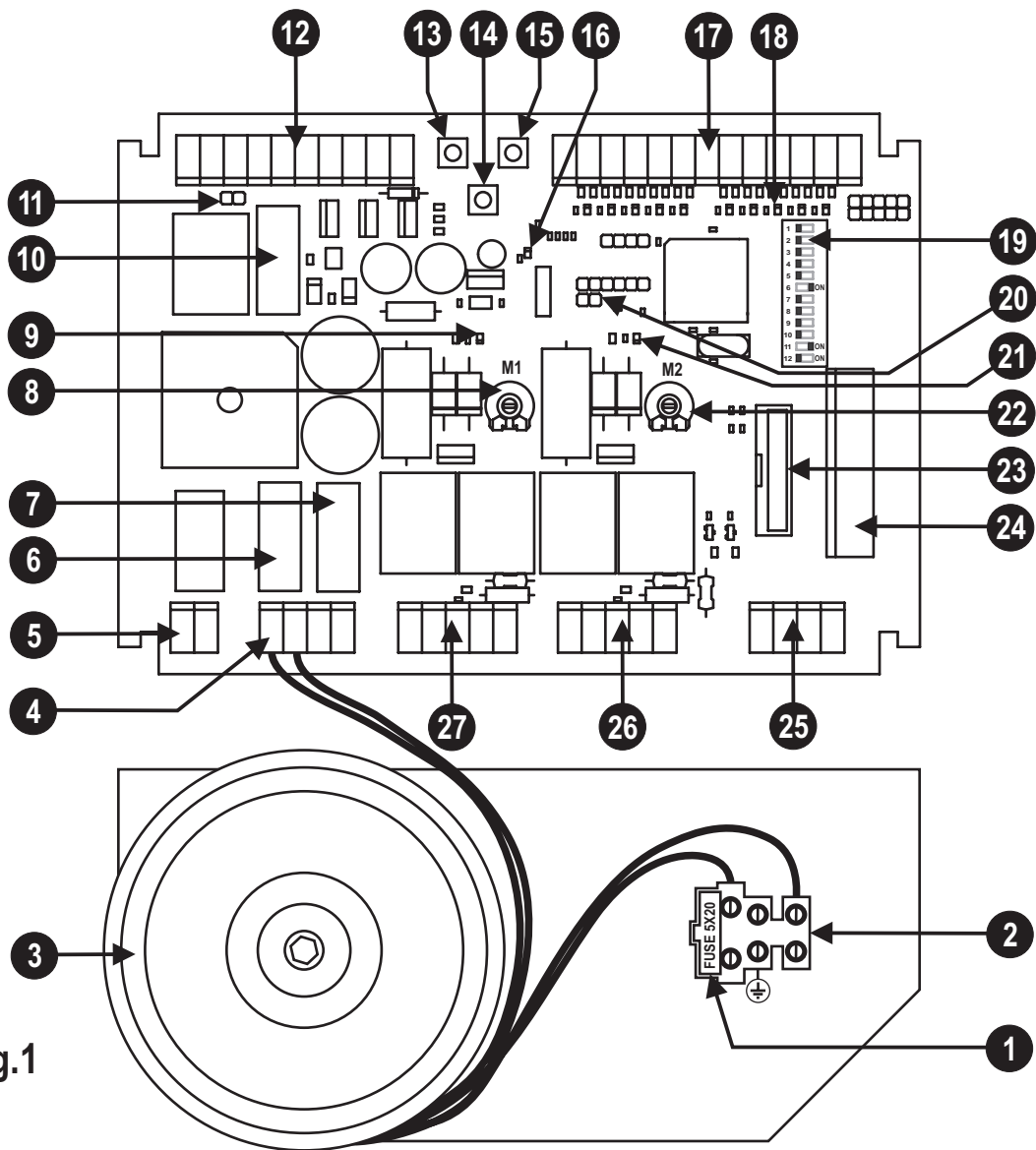


Fig.1

DESCRIPTION DES PARTIES (Fig. 1)

- 1 Fusible ligne 230 V T2A (5x20 retardé)
- 2 Bornier pour connexion photocellule ligne d'alimentation 230 V
- 3 Transformateur
- 4 Bornier pour connexion secondaire transformateur et chargeur de batterie (option)
- 5 Bornier pour connexion éclairage automatique (contact N.O.)
- 6 Fusible basse tension 24 V F16 A (5x20)
- 7 Fusible batterie/chargeur de batterie 24 V T10A (5x20 retardé)
- 8-22 Trimmer pour réglage puissance moteurs
- 9-21 Leds fonctionnement moteurs (LD1 et LD2)
- 10 Fusible auxiliaires 24 V F5A (5x20)
- 11 Test photocellules (voir chapitre PHOTO-TEST)
- 12 Bornier pour connexion : alimentation auxiliaires, voyant portail ouvert et serrure électrique.
- 13 Touche pour Programmation et Stop*.
- 14 Touche P3 (programmation temps de Pause)
- 15 Touche Pas à pas (P/P)
- 16 Led Programmation (LD3)
- 17 Bornier pour connexion commandes et sécurités
- 18 Led de signalisation état entrées commande. Led allumée = entrée fermée ; led éteinte = entrée ouverte
- 19 Dip-switch fonctions
- 20 Réinitialisation de la logique (court-circuiter un instant les 2 broches équivaut à enlever et à redonner l'alimentation à la logique)
- 23 Connecteur pour branchement du récepteur sur carte électronique modèle OC (option)
- 24 Connecteur pour branchement du récepteur sur carte (option)
- 25 Bornier pour connexion antenne suivant canal du récepteur radio
- 26-27 Borniers pour connexion moteurs

* Cette touche de STOP **ne doit pas être considérée comme une sécurité** mais seulement comme une touche de service pour faciliter les tests durant l'installation.

INSTALLATION

L'installation de l'appareil doit être effectuée **DANS LES RÈGLES DE L'ART** par du personnel ayant les caractéristiques requises par les lois en vigueur et conformément aux normes EN 12453 et EN 12445 concernant la sécurité de l'automatisation.

- Contrôler que l'automatisation est munie de butées d'arrêt et que celles-ci sont correctement dimensionnées pour la masse du portail.
- Fixer la logique de commande sur une surface plane et immobile, protégée de manière adéquate contre les chocs et les inondations.

CHARGEUR DE BATTERIE CB24 (option)

Une installation avec T224 peut fonctionner également en cas de manque de tension de secteur, en ajoutant deux batteries rechargeables de 12 V 2,2 Ah (non fournies) et un chargeur de batterie mod. CB24, le tout sans modifier le reste de l'installation.

Dans les installations neuves, nous conseillons de connecter les batteries et le chargeur de batteries après l'essai final en suivant la figure 2 et en faisant attention à la polarité des conducteurs.

Séquence de connexion :

- couper l'alimentation 230 V
- connecter les bornes 3 et 4 du CB24 aux bornes 28 et 29 de la logique T224
- connecter les 2 batteries (en série) avec les câbles fournis aux bornes 1 et 2 du chargeur de batterie
- vérifier que la logique de commande s'alimente correctement
- rétablir l'alimentation 230 V.
- **Les batteries neuves seront rechargées au bout d'environ 10 heures.**
- **Le nombre de manœuvres exécutables avec l'alimentation à batterie dépend de nombreux facteurs ; un exemple indicatif peut être 4 cycles complets dans les conditions suivantes :**
 - portail 150 kg par vantail
 - installation avec 2 paires de photocellules, récepteur embrochable et 1 clignotant (20 W max.)
 - batteries rechargées
 - dans les 5 heures qui suivent le manque de courant 230 V
- **La logique de commande ralentit le clignotement de la sortie du clignotant dans la condition suivante : fonctionnement par batterie avec ligne 230V absente.**

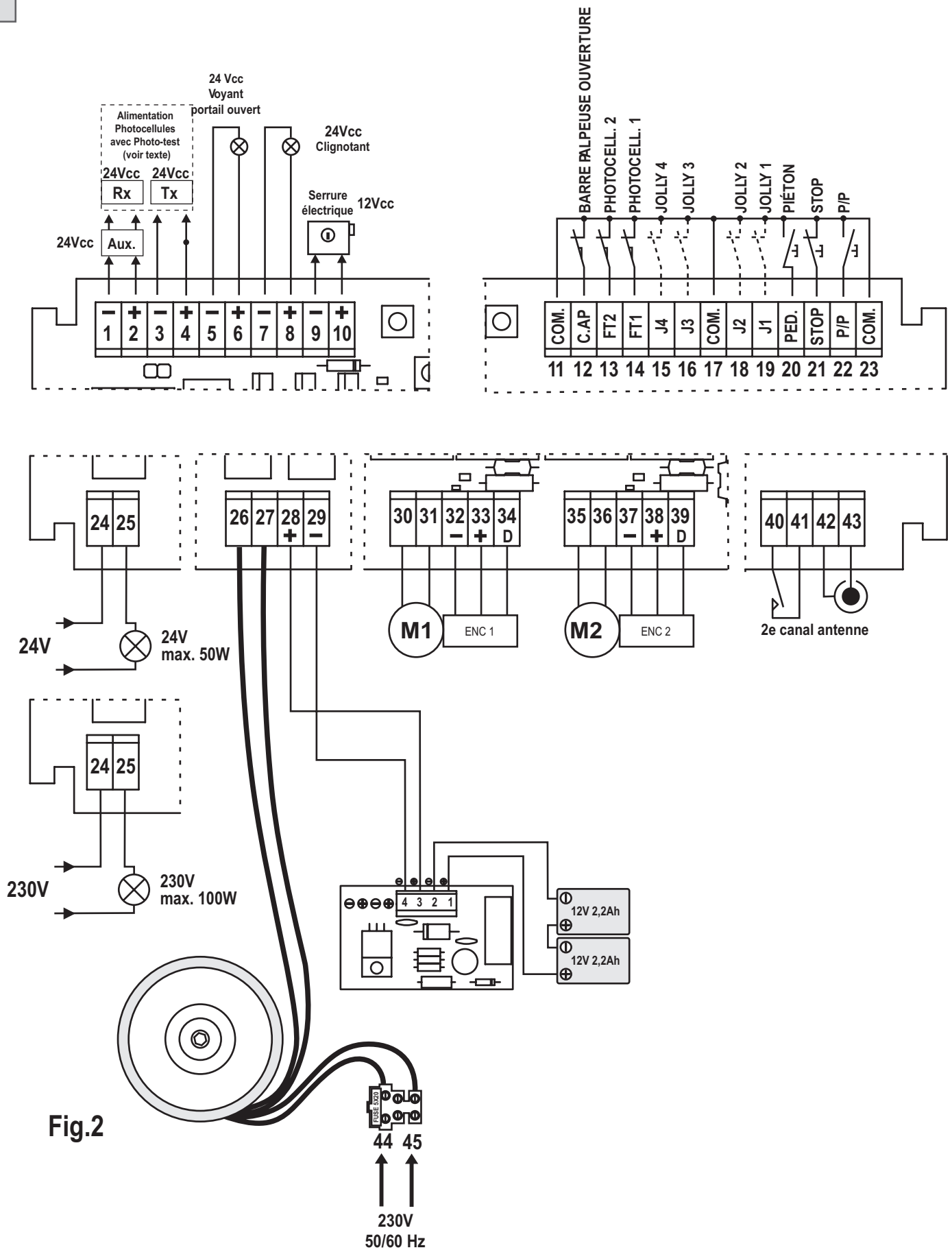
BRANCHEMENTS ÉLECTRIQUES

Pour les connexions suivre le tableau 1 et la figure 2.

Dans le cas d'installations pré-existantes il est opportun d'effectuer un contrôle général de l'état des conducteurs (section, isolement, contacts) et des appareils auxiliaires (photocellules, récepteurs, claviers de commande, sélecteurs à clé, etc.).

Voici quelques conseils pour une installation électrique correcte :

- les canalisations entrant dans le coffret étanche de la logique de commande doivent être installées sans compromettre si possible le degré de protection IP56.
- La section des câbles doit être calculée suivant leur longueur et le courant maximum.
- Ne pas utiliser un câble unique du type « multipolaire » pour toutes les connexions (secteur, moteurs, commandes, etc.) ou en commun avec d'autres appareils.
- Diviser l'installation en au moins deux parties, par ex.:
 - 1) partie de puissance (ligne d'alimentation, moteurs, clignotant, éclairage automatique, serrure électrique) section minimum conducteurs 1,5 mm² (ligne moteurs 2,5 mm²)
 - 2) partie de signal (commandes, contacts de sécurité, alimentation auxiliaires) section minimum conducteurs 0,75 mm²
- Quand les câbles de commande présentent de très longs tronçons (plus de 50 mètres) il est conseillé de procéder à un découplage avec des relais montés près de la logique de commande.
- Toutes les entrées N.F. (normalement fermé) qui ne sont pas utilisées dans la logique de commande doivent être court-circuitées avec le commun.
- **Tous les contacts N.F. associés à une même entrée doivent être connectés en série.**
- **Tous les contacts N.O. (normalement ouvert) associés à une même entrée doivent être connectés en parallèle.**
- **Pour l'alimentation de la logique, on prévoit le MONTAGE D'UN SECTIONNEUR extérieur (non fourni) indépendant et dimensionné suivant la charge.**



	Borne n.	Borne n.	Dispositif	V	Imax	Fonction	Notes
↔	1	2	Auxiliaires	24Vdc	1A	Alimentation	Permanente pour alimentation photocellules et récepteurs externes. Si l'installation prévoit le fonctionnement avec phototest connecter à cette sortie uniquement les récepteurs (RX) des photocellules
↔	3	4	Tx photocellules	24Vdc	1A	Alimentation Tx pour photo-test.	Alimentation pour TX photocellule (avec fonction Phototest incorporée) Active du début de la manœuvre jusqu'à ce que le portail soit complètement fermé.
↔	5	6	Voyant	24Vdc	1A	Portail ouvert	Clignotements différenciés suivant l'état du portail : portail fermé = éteint en ouverture = clignotement lent en fermeture = clignotement rapide en pause = 2 clignotements avec pause portail bloqué par touche stop = lumière fixe après une réinitialisation ou une coupure d'alimentation le voyant est éteint
↔	7	8	Clignotant ou ampoule	24Vdc	1A	Indicateur de mouvement	Clignotement durant la manœuvre. L'allumage peut être anticipé (préclignotement) voir dip switch fonctions n.5. La sortie est clignotante on peut donc connecter une simple ampoule à 24V.
↔	9	10	Serrure électrique	12Vdc	1A	Blocage mécanique	Active, pendant quelques secondes, à chaque début d'ouverture.
↔	12	11, 17, 23	Contact N.F.			Barre palpeuse en ouverture	En ouverture arrête le moteur et ferme pendant quelques secondes. Connecter cette entrée au commun si elle n'est pas utilisée.
↔	13	11, 17, 23	Contact N.F.			Photocellule 2	En ouverture blocage momentané, en fermeture, inversion du mouvement. Connecter cette entrée au commun si elle n'est pas utilisée.
↔	14	17, 11, 23	Contact N.F.			Photocellule 1	Durant la fermeture inversion du mouvement. Connecter cette entrée au commun si elle n'est pas utilisée.
↔	15	17, 11, 23	Contact			Jolly 4	Voir « mode entrées Jolly » tab.2 (dip-switch n.3 et 4).
↔	16	17, 11, 23	Contact			Jolly 3	Voir « mode entrées Jolly » tab.2 (dip-switch n.3 et 4).
↔	18	23, 17, 11	Contact			Jolly 2	Voir « mode entrées Jolly » tab.2 (dip-switch n.3 et 4).
↔	19	23, 17, 11	Contact			Jolly 1	Voir « mode entrées Jolly » tab.2 (dip-switch n.3 et 4).
↔	20	23, 17, 11	Touche N.O.			Piéton	Voir « mode entrées Pas à pas et Piéton » tab.2 (dip-switch n.1 et 2).
↔	21	23, 17, 11	Contact N.F.			Stop	Blocage de toutes les fonctions. Connecter cette entrée au commun si elle n'est pas utilisée.
↔	22	23, 17, 11	Touche N.O.			Pas à pas	Voir dip-switch fonctions n.1 et n.2
↔	24	25	Ampoule	24V	2A	Éclairage automatique	Allumée du début de la manœuvre jusqu'à 3 minutes après la fermeture complète.
↔	24	25	Ampoule	230Vac	0,5A	Éclairage automatique	Allumée du début de la manœuvre jusqu'à 3 minutes après la fermeture complète.
↔	26	27	Transformateur	22Vac	6,8A	Alimentation	Connecter cette entrée au secondaire du transformateur fourni (22 V).
↔	28	29	Cb24	24Vdc	10A	Chargeur de batterie (option)	Prévision pour la connexion du chargeur de batterie CB24 (option) et des batteries (option)
↔	30	31	Moteur M1	24Vdc	5A	Ouverture/fermeture	Le moteur M1 est retardé en fermeture. Dans les installations à vantaux battants le moteur M1 commande le vantail avec la serrure électrique.
↔	32	33 e 34	Encodeur M1			Capteur de mouvement	Système disponible seulement sur certaines versions de moteur. Respecter les polarités borne 32(-), borne 33(+) et borne 34(D).
↔	35	36	Moteur M2	24Vdc	5A	Ouverture/fermeture	Le moteur M2 est retardé en ouverture.
↔	37	38 e 39	Encodeur M2			Capteur de mouvement	Système disponible seulement sur certaines versions de moteur. Respecter les polarités borne 37(-), borne 38(+) et borne 39(D).
↔	40	41	Auxiliaire	max 24V	500mA	Deuxième canal récepteur	Disponible seulement si une carte électronique radio bicanal est branchée dans le connecteur prévu à cet effet (pos. 24 fig.1)
↔	42		Antenne Rx*			Conducteur externe	Si un récepteur est connecté au connecteur prévu, voir les caractéristiques de l'antenne requises par le constructeur
↔	43		Antenne Rx*			Âme	
↔	44	45	Ligne	230Vac	2A	Alimentation logique de commande	Connecter à la ligne 230 Vca. Voir branchements électriques.

↔ Sortie

↔ Entrée

*ANTENNE : si on utilise une carte électronique radio embrochable (type SR) faire attention, dans la mesure où, sur certains modèles, le connecteur pour la connexion de l'antenne se trouve sur la carte électronique proprement dite.

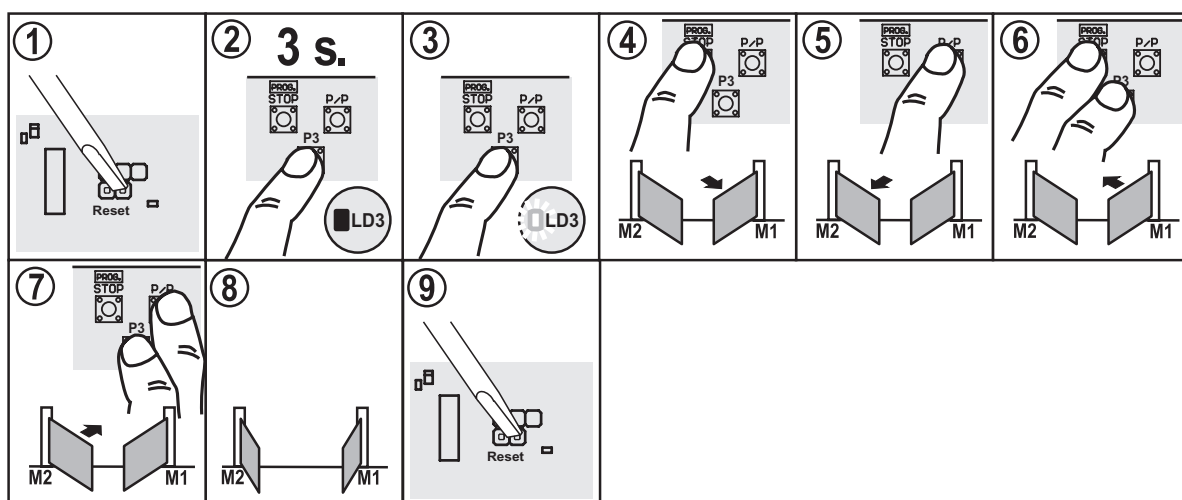
MANŒUVRE DE POSITIONNEMENT MOTEURS

Avec cette procédure on peut manœuvrer à volonté les moteurs connectés à la logique, dans le but de préparer l'installation pour la programmation et pour comprendre si les moteurs sont connectés correctement.

- Durant cette opération les touches fonctionnent en mode « commande à action maintenue » et les sécurités sont souvent ignorées.

Procédure :

- 1- Réinitialiser la logique de commande (en court-circuitant le cavalier Reset pos. 20 fig. 1)
- 2- Presser la touche P3 (pos. 14 fig. 1) pendant environ 3 secondes.
- 3- Quand la led LD3 (et le clignotant) s'allume relâcher P3. La procédure est activée.
- 4- Presser la touche PROG pour ouvrir M1 (si le moteur ferme inverser le fils 30 avec le 31).
- 5- Presser la touche P/P pour ouvrir M2 (si le moteur ferme inverser le fil 35 avec le 36).
- 6- En pressant la touche P3 en même temps que la touche PROG le moteur M1 ferme.
- 7- En pressant la touche P3 en même temps que la touche P/P le moteur M2 ferme.
- 8- Si l'opération successive est une programmation, positionner les vantaux (ou chaque vantail) en position de portail presque ouvert : les vantaux doivent avoir de la place pour bouger pendant environ 5 secondes en fermeture.
- 9- Pour revenir au fonctionnement normal effectuer un réarmement de la logique de commande (court-circuiter le connecteur, pos. 20 fig.1)



NOTES SUR LA PROGRAMMATION DES TEMPS DE TRAVAIL ET DE PAUSE

Procédure obligatoire dans les nouvelles installations, le but est de faire mémoriser à la logique les temps de manœuvre et certains paramètres utiles pour la détection des obstacles.

On peut choisir entre deux types de programmation des temps :

- 1) programmation automatique des temps (simplifiée)
- 2) programmation avancée (manuelle) des temps

Le choix doit être fait suivant le type d'automatisme, la première (automatique) a des paramètres fixes comme les temps de retard du vantail (décalage) et le temps de ralentissement, avec la deuxième (manuelle) nous pouvons enregistrer avec précision la zone de décalage vantail et celle de ralentissement.

- En cas de doute, nous conseillons de commencer par la programmation automatique et de passer à la programmation manuelle seulement si les vantaux présentent un décalage erroné durant le fonctionnement.

- La programmation manuelle devient obligatoire dans les installations asymétriques où le vantail qui doit se fermer en premier a un angle de manœuvre supérieur à l'autre vantail.

Durant la phase d'apprentissage on actionnera plusieurs fois la touche P/P (pos. 15 fig. 1), en alternative on peut utiliser la commande P/P (borne 22, fig. 2) ou l'émetteur radio mémorisé sur le premier canal du récepteur.

Notes importantes avant la programmation:

- Dans les installations avec serrure électrique, celle-ci doit être montée sur le vantail connecté au moteur M1.
- Alimenter la logique de commande et vérifier le fonctionnement correct des entrées de commande et des leds correspondantes (les contacts N.F. doivent avoir la led allumée, les contacts N.O. doivent avoir la led éteinte).
- Si les émetteurs des photocellules sont alimentés avec la sortie pour le photo-test (bornes 3 et 4) en vérifier le fonctionnement en court-circuitant le cavalier Test (pos. 11 fig. 1).
- Déconnecter les batteries si elles sont utilisées.
- Positionner les trimmers de la sensibilité au centre pour avoir une sensibilité moyenne à l'obstacle.
- Libérer la zone de mouvement du portail.
- Effectuer l'auto-apprentissage des temps en choisissant une des programmations décrites ci-après.
- Positionner les vantaux (ou le vantail) en position de portail presque ouvert : les vantaux doivent avoir de la place pour bouger pendant environ 5 secondes en fermeture. Si les vantaux ne sont pas en position on peut utiliser la procédure décrite au paragraphe précédent.
- Si on n'utilise qu'un seul moteur positionner le dip 11 sur OFF et le connecter aux bornes moteur M1.
- S'il s'agit d'une installation à deux vantaux (qu'ils soient coulissants ou battants) positionner le dip 11 sur ON. Le moteur connecté aux bornes de M1 partira en premier en ouverture et aura la serrure électrique montée tandis que le moteur M2 partira en premier en fermeture (cela évidemment durant le fonctionnement normal, la procédure d'apprentissage a un ordre de mouvements très différent du fonctionnement ordinaire).

PROGRAMMATION AUTOMATIQUE (simplifiée)

Procédure :

1- Positionner les vantaux (ou le vantail) en position de portail presque ouvert : les vantaux doivent avoir de la place pour bouger pendant environ 5 secondes en fermeture. Si les vantaux ne sont pas en position on peut utiliser la procédure décrite au paragraphe précédent.

2- En maintenant la touche Prog enfoncée, effectuer une réinitialisation en court-circuitant avec un tournevis le cavalier Reset (pos. 20 fig. 1).

3- Maintenir la touche Prog enfoncée.

4- Au bout de trois secondes, la led LD3 (et le clignotant) s'allume. La procédure de programmation est activée.

5- Presser la touche P/P pour lancer l'auto-apprentissage. Le vantail M2 part en fermeture pendant 3-5 sec (environ) puis s'arrête

6- Le vantail M1 exécute juste après le même mouvement.

IMPORTANT: dans ce mouvement, les vantaux ne doivent pas aller contre la butée, si cela se produit, répéter l'auto-apprentissage (en positionnant les vantaux de manière qu'ils parviennent à fermer pendant 5 secondes sans rencontrer la butée).

7- Le vantail M1 part en ouverture pendant 3-5 s puis s'arrête.

8- Juste après, le vantail 2 effectue le même mouvement (3-5 s d'ouverture puis arrêt).

IMPORTANT: durant ce mouvement non plus les vantaux ne doivent pas finir contre la butée, si cela se produit, les positionner correctement et répéter l'auto-apprentissage. À ce point la logique de commande a détecté tous les paramètres des deux vantaux (présence-absence encodeur et sa vitesse, courant sur les moteurs).

- La logique de commande détecte au cours de cette manœuvre la présence des encodeurs sur les moteurs : **IL N'EST PAS ADMIS d'avoir un moteur avec l'encodeur et l'autre sans**, si cela se produit (par exemple à cause d'une panne sur l'encodeur d'un des moteurs) la logique de commande émet un signal d'erreur constitué de dix clignotements sur led LD3 et voyant.

- La détection correcte de la présence des encodeurs peut être contrôlée en regardant les leds du fonctionnement moteurs (pos. 9 et 21 Fig. 1), si la led correspondant au moteur en mouvement clignote, l'encodeur correspondant a été détecté.

Si la led reste allumée fixe, l'encodeur n'a pas été détecté.

- Si la logique de commande ne voit pas l'encodeur sur les deux moteurs la détection de l'obstacle sera effectuée en contrôlant le courant au cours du fonctionnement.

9- Le vantail avec M2 ferme complètement

10- Le vantail avec M1 ferme lui aussi

11-12- Quand les deux vantaux sont fermés, M1 part automatiquement en ouverture.

13- Quand M1 est ouvert M2 ouvre complètement lui aussi.

14- Quand les deux vantaux sont en position d'ouverture la mémorisation du temps de pause démarre.

15- Quand le temps de pause désiré s'est écoulé, presser la touche P/P, le moteur M2 part en fermeture.

16- Quand M2 arrive en butée, M1 ferme.

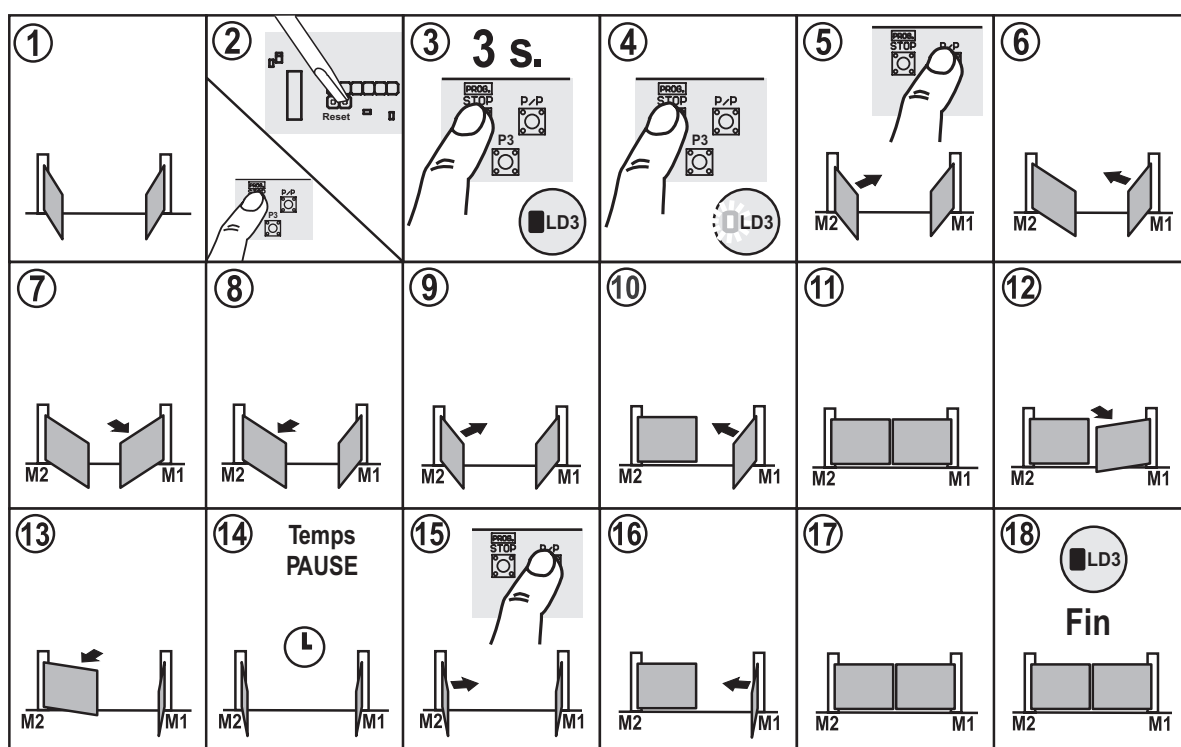
17- Portail complètement fermé

18- Fin de la programmation (la logique de commande se prépare automatiquement au fonctionnement normal).

- Les valeurs mémorisées restent en mémoire jusqu'à la prochaine programmation.

- Cette procédure simplifiée de programmation configure automatiquement les valeurs des retards des vantaux et des points de ralentissement en utilisant des valeurs par défaut.

- Si ces paramètres se révèlent inadaptés à l'installation en objet, il faudra procéder avec la programmation avancée décrite au paragraphe qui suit.



PROGRAMMATION AVANCÉE (manuelle)

Ce type de programmation permet de configurer manuellement les retards des vantaux et les points de ralentissement.

Procédure :

Suivre les points de 1 à 10 du paragraphe précédent « Programmation automatique ».

Procéder avec les instructions qui suivent en considérant que, contrairement à la programmation automatique, dans celle-ci nous devons donner une séquence de références en temps réel.

11-12- Quand les deux vantaux sont fermés, M1 part automatiquement en ouverture.

13- Presser la touche P/P quand les vantaux atteignent le décalage (d'ouverture) désiré. Pour mettre en évidence et confirmer le réglage, le moteur M1 s'arrête un instant et repart en ouverture.

14- Presser la touche P/P quand le vantail avec M1 arrive dans la zone (désirée) de ralentissement. Pour mettre en évidence et confirmer le réglage, le moteur M1 s'arrête un instant et repart en ouverture.

15-16- Quand M1 arrive en butée (ou fin de course) d'ouverture, M2 part automatiquement en ouverture.

17- Presser la touche P/P quand le vantail avec M2 arrive dans la zone (désirée) de ralentissement. Pour mettre en évidence et confirmer le réglage, le moteur M2 s'arrête un instant et repart en ouverture.

18- Quand les deux vantaux sont en position d'ouverture la mémorisation du temps de pause démarre.

19- Quand le temps de pause désiré s'est écoulé, presser la touche P/P, le moteur M2 part en fermeture.

20- Presser la touche P/P quand les vantaux atteignent le décalage (de fermeture) désiré. Pour mettre en évidence et confirmer le réglage, le moteur M2 s'arrête un instant et repart en fermeture.

21- Presser la touche P/P quand le vantail avec M1 arrive dans la zone (désirée) de ralentissement. Pour mettre en évidence et confirmer le réglage, le moteur M2 s'arrête un instant et repart en fermeture.

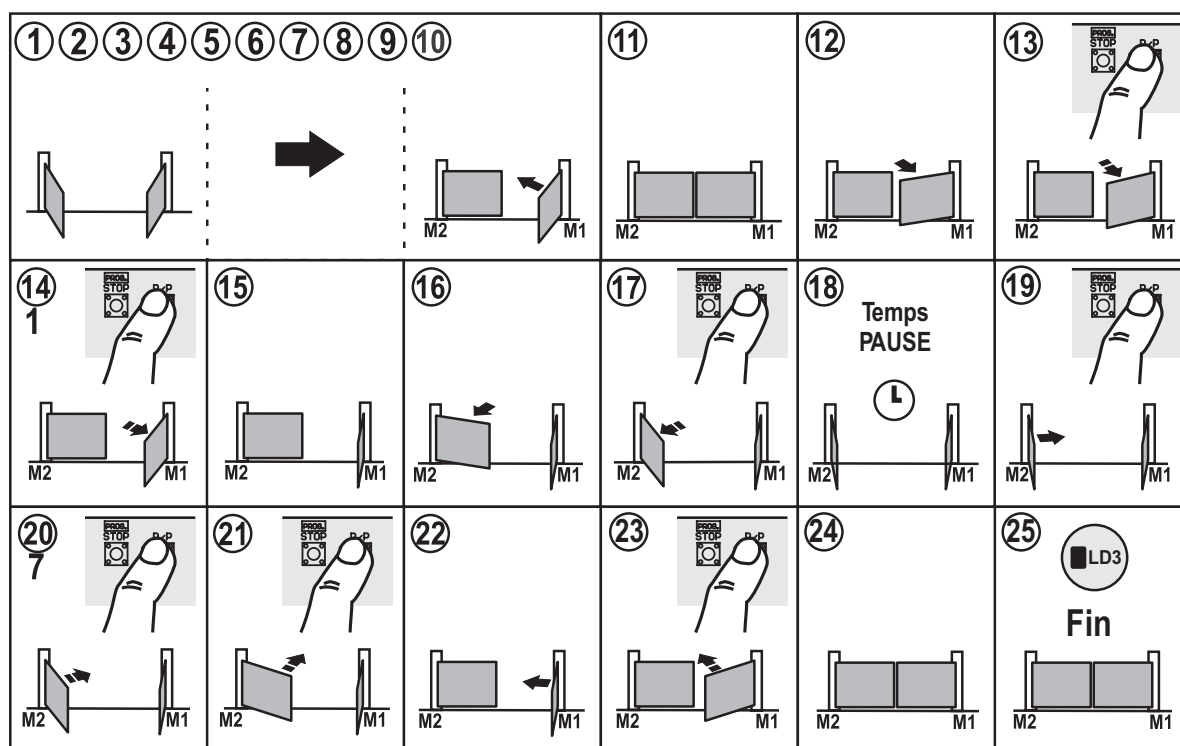
22- Quand M2 arrive en butée, M1 ferme.

23- Presser la touche P/P quand le vantail avec M1 arrive dans la zone (désirée) de ralentissement. Pour mettre en évidence et confirmer le réglage, le moteur M1 s'arrête un instant et repart en fermeture.

24- Portail complètement fermé

25- Fin de la programmation (la logique de commande se prépare automatiquement au fonctionnement normal).

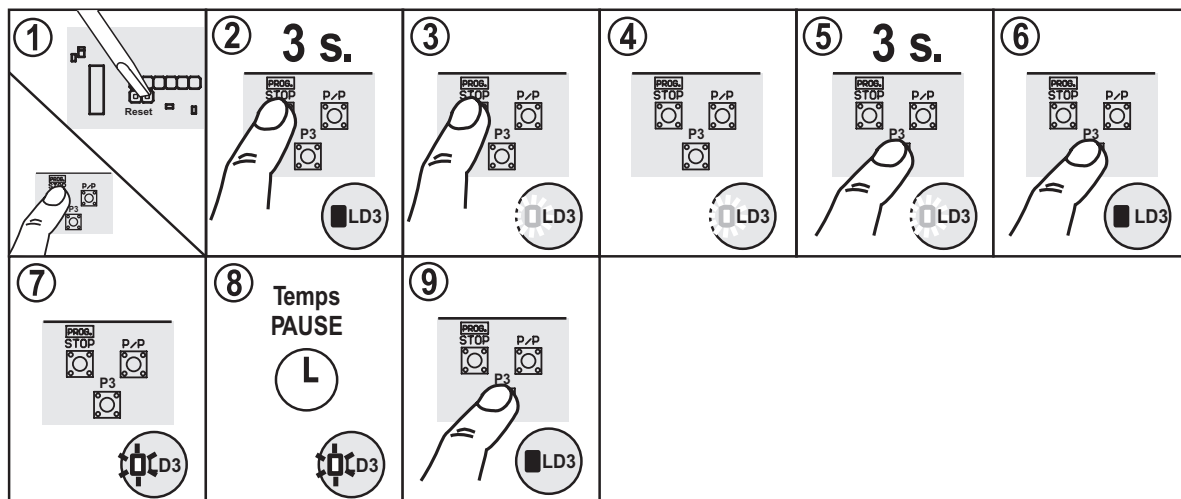
- Les valeurs mémorisées restent en mémoire jusqu'à la prochaine programmation.



MODIFICATION DU TEMPS DE PAUSE

Le temps de pause est mémorisé durant la programmation des temps. Pour ne modifier que ce paramètre, procéder comme suit :

- 1- En maintenant la touche Prog enfoncée, effectuer une réinitialisation en court-circuitant avec un tournevis le cavalier Reset (pos. 20 fig. 1).
 - 2- Maintenir la touche Prog enfoncée.
 - 3- Au bout de trois secondes, la led LD3 (et le clignotant) s'allume. La procédure de programmation est activée.
 - 4- Relâcher la touche Prog.
 - 5-6 Maintenir P3 enfoncée jusqu'à l'extinction de LD3.
 - 7- Relâcher P3, la led LD3 clignote et commande le réglage du temps de pause.
 - 8- Attendre le temps désiré
 - 9- Presser la touche P3 pour bloquer et mémoriser le temps de pause.
- La led LD3 s'éteint et la logique de commande sort de la programmation.

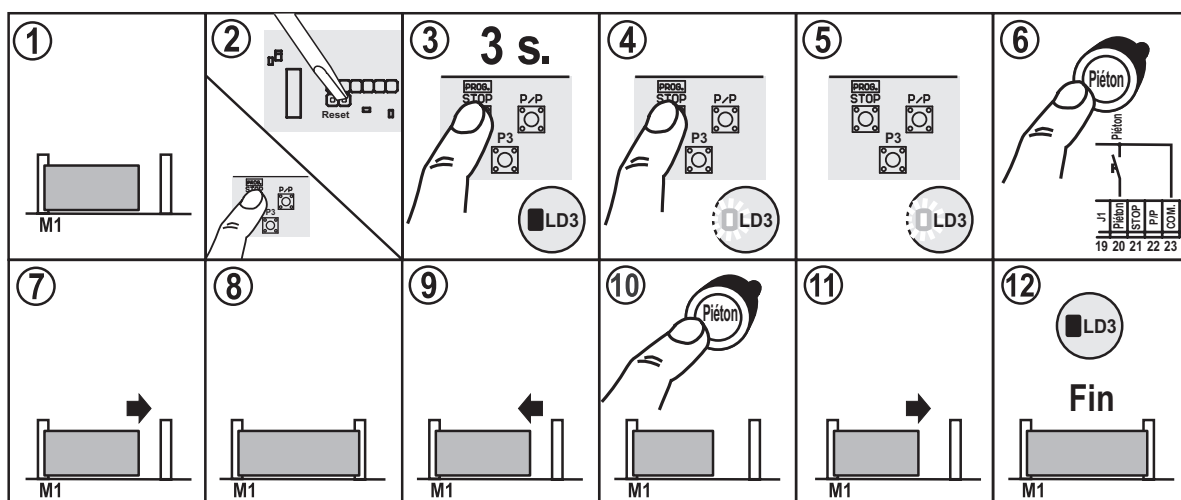


MODIFICATION DE L'OUVERTURE PIÉTON (modalité 1 moteur)

- La programmation du temps d'ouverture piéton ne fonctionne que si la logique de commande est en modalité 1 moteur (dip-switch 11 sur OFF voir part. 19 fig. 1).

Procédure :

- 1- Bloquer le portail légèrement ouvert
- 2- En maintenant la touche Prog enfoncée, effectuer une réinitialisation en court-circuitant avec un tournevis le cavalier Reset (pos. 20 fig. 1).
- 3- Maintenir la touche Prog enfoncée.
- 4-5- Au bout de trois secondes, la led LD3 (et le clignotant) s'allume. La procédure de programmation est activée.
- 6- À ce point (contrairement à la programmation normale) nous devons appuyer sur la touche PED (piéton) connectée au bornier.
- 7- Le portail part en fermeture et trouve la butée de fermeture ou le fin de course.
- 8-9- Quand il est fermé il part automatiquement en ouverture
- 10- Quand le portail atteint le point d'ouverture (piéton) désiré presser de nouveau la touche Ped (piéton).
- 11- Le portail s'arrête et se ferme.
- 12- La led LD3 s'éteint et la logique de commande sort de la programmation.



Fonction	N. Dip	OFF	ON	Description	Notes
Pas à pas et Piéton	1	●		Ouverture-Stop-Fermeture	Durant l'ouverture en pressant la touche P/P le portail se bloque, en pressant de nouveau le portail se ferme. Durant la fermeture en pressant la touche P/P le portail se bloque, en pressant de nouveau le portail s'ouvre.
	2	●			
	1		●	Ouverture-Fermeture	Durant l'ouverture en pressant la touche P/P le portail se bloque pendant quelques secondes puis se ferme. Durant l'ouverture en pressant la touche P/P le portail se bloque pendant quelques secondes puis se ferme.
	2	●			
	1	●		Ouverture Fonctionnement collectif	Durant l'ouverture, la pression de la touche P/P n'a aucun effet. Durant la pause, la pression de la touche P/P n'a aucun effet. Durant la fermeture en pressant la touche P/P le portail se bloque pendant quelques secondes puis se ouvre.
	2		●		
	1		●	Ouverture-Fermeture Exclusion commande en ouverture	Durant l'ouverture, la pression de la touche P/P n'a aucun effet. Durant la pause, la pression de la touche P/P le portail se ferme. Durant la fermeture en pressant la touche P/P le portail se bloque pendant quelques secondes puis se ouvre.
	2		●		
Mode entrées Jolly	3	●		J1=Touche ouverture J2=Touche fermeture J3=Photocellule 3 J4=Barre palpeuse en fermeture	J1 = Touche d'ouverture ou fonction horloge. Utiliser des contacts ou des touches N.O. J2 = Touche de Fermeture. Utiliser des contacts ou des touches N.O. J3=Entrée pour la troisième photocellule ; intervient seulement en ouverture et provoque la fermeture. Utiliser contact N.F. connecter au commun s'il n'est pas utilisé. J4=Entrée pour barre palpeuse de fermeture ; intervient seulement en fermeture et provoque l'ouverture pendant quelques secondes. Utiliser contact N.F. connecter au commun s'il n'est pas utilisé.
	4	●			
	3		●	J1=Touche ouverture J2=Touche fermeture J3=Photocellule 3 J4=Barre palpeuse en fermeture	J1=Fin de course d'ouverture du moteur M1. Utiliser contact N.F. Fin de course de fermeture du moteur M1. Utiliser contact N.F. Connecter ces entrées au commun si elles ne sont pas utilisées. J3=Entrée pour la troisième photocellule ; intervient seulement en ouverture et provoque la fermeture. Utiliser contact N.F. connecter au commun s'il n'est pas utilisé. J4=Entrée pour barre palpeuse de fermeture ; intervient seulement en fermeture et provoque l'ouverture pendant quelques secondes. Utiliser contact N.F. connecter au commun s'il n'est pas utilisé.
	4	●			
	3	●		J1=Fin de course Ouv. M1 J2=Fin de course Fem. M1 J3=Touche ouverture J4=Touche fermeture	J1 = Fin de course d'ouverture du moteur M1. Utiliser contact N.F. J2 = Fin de course de fermeture du moteur M1. Utiliser contact N.F. Connecter ces entrées au commun si elles ne sont pas utilisées. J3 = Touche d'Ouverture. Utiliser des contacts ou des touches N.O. J4 = Touche de Fermeture. Utiliser des contacts ou des touches N.O.
	4		●		
	3		●	J1=Fin de course Ouv. M1 J2=Fin de course Fem. M1 J3=Fin de course Ouv. M2 J4=Fin de course Fem. M2	Pour installations où sont montés 4 fins de course. Connecter fin de course du moteur M1 aux entrées J1 et J2. Connecter fin de course du moteur M2 aux entrées J3 et J4. Utiliser contact N.F. Connecter ces entrées au commun si elles ne sont pas utilisées.
	4		●		
	5	●		Exclu	Le clignotant est alimenté en même temps que le moteur.
	5		●	Activé	Le clignotant est alimenté 5 secondes avant chaque manœuvre.
	6	●		Exclu	Après une ouverture complète la logique de commande referme uniquement avec une commande manuelle.
	6		●	Activé	Après une ouverture complète la logique de commande referme après le temps de pause programmé
Phototest	7	●		Exclu	Voir texte au chapitre Phototest.
	7		●	Activé	Voir texte au chapitre Phototest.
Coup décrochage	8	●		Exclu	Fonction exclue.
	8		●	Activé	Le coup de décrochage a la fonction de débrayage de la serrure électrique. Le vantail avec M1 donne une brève impulsion en fermeture avant de partir en ouverture.
Ralentissement	9	●		Exclu	Le ralentissement n'est pas exécuté dans la partie finale de la course.
	9		●	Activé	Avec le ralentissement activé le moteur à proximité de chaque fin de manœuvre diminue de moitié sa vitesse. Cette fonction pourrait ne pas fonctionner correctement dans les moteurs hydrauliques
Coup de fermeture	10	●		Exclu	Le coup de fermeture n'est pas effectué.
	10		●	Activé	La logique de commande termine la manœuvre de fermeture avec une brève impulsion à pleine puissance sur le moteur M1.
Mode moteurs	11	●		Logique pour 1 moteur	Seule la sortie M1 est activée. La commande piéton ouvre et ferme partiellement le moteur.
	11		●	Logique pour 2 moteurs indépendants	Les sorties M1 et M2 sont indépendantes et la commande piéton ouvre et ferme complètement le moteur M1.
Photocellule refermeture	12	●		Exclue	Fonction exclue.
	12		●	Activée	Réduction du temps de refermeture après l'intervention de la photocellule Ft1.

PHOTO-TEST

Pour que le photo-test fonctionne, l'installation doit prévoir deux lignes d'alimentation pour les photocellules, la première reliée aux bornes 1 et 2 (qui alimente les récepteurs) la deuxième aux bornes 3 et 4 qui alimente les émetteurs (le photo-test doit être activé avec le dip-switch n. 7 sur ON).

La logique de commande contrôle l'efficacité des photocellules en simulant leur intervention à chaque début de manœuvre.

Si tout est OK les moteurs partent et la manœuvre commence, si le récepteur a quelque problème, le cycle s'arrête et est signalé par une série de clignotements rapides du voyant portail ouvert et de LD3.

La fonction photo-test, en dehors de l'aspect sécurité, apporte les avantages suivants :

- économie d'énergie (les émetteurs des photocellules à portail fermé sont éteints)
- augmentation de l'autonomie en cas d'alimentation à batteries
- moins d'usure des composants de l'émetteur photocellules.
- **Le photo-test fonctionne aussi avec la photocellule 3 (entrée Jolly).**
- **La logique de commande reconnaît et mémorise (durant la programmation des temps) combien et quelles photocellules ont été connectées pour le photo-test.**
- **Dans des installations avec le photo-test, quand le portail est fermé, les émetteurs des photocellules ne sont pas alimentés et les entrées sont ouvertes (leds éteints).**
- **Pour le test des photocellules avec portail fermé court-circuiter les deux bornes « Test » (pos. 11 fig. 1) présentes sur la logique.**
- **Les photocellules avec connexions pour photo-test ne fonctionnent que durant la manœuvre.**

RÉCEPTEUR EMBROCHABLE modèle OC (option)

Les récepteurs sont à auto-apprentissage et peuvent mémoriser plus de codes dans le même canal.

Le fonctions des deux canaux radio sont :

Canal 1 Pas à pas

Canal 2 Piéton

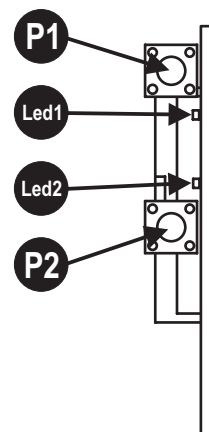
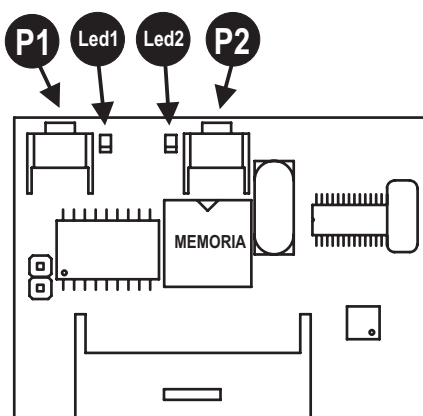
Pour mémoriser les émetteurs, procéder comme suit :

- Monter le récepteur dans le connecteur (pos. 23 fig. 1)
 - Alimenter la logique de commande et attendre que les leds sur le récepteur s'éteignent.
 - Sur le récepteur, presser brièvement la touche du canal à mémoriser, (P1 pas à pas P2 piéton) la led correspondante commence à clignoter.
- Si la led effectue des clignotements doubles attendre et répéter l'opération (la petite touche ne doit être pressée qu'une seule fois).
- Transmettre avec la télécommande à programmer.
 - Si la led sur le récepteur effectue un clignotement plus long, cela veut dire que la mémorisation a été correctement effectuée.
 - Si le code est déjà présent dans la mémoire, les leds du récepteur clignotent en même temps.

On peut réinitialiser la mémoire des codes en tenant enfoncée la touche P1 du récepteur pendant environ 15 secondes jusqu'à ce que les deux leds s'allument.

L'antenne doit être connectée aux bornes 42 (conducteur extérieur) et 43 (âme) voir fig. 2.

- **Pour de plus amples renseignements et détails, voir le manuel qui accompagne le récepteur.**



ESSAI FINAL

Effectuer toujours un essai final après avoir fait toutes les programmations nécessaires.

- Contrôler le fonctionnement correct des dispositifs de protection (système anti-écrasement, touche stop, photocellules, barres palpeuses, etc.)
- Contrôler le fonctionnement correct des dispositifs de signalisation (clignotants, voyant portail ouvert, etc.).
- Contrôler le fonctionnement correct des dispositifs de commande (touche P/P, Radiocommandes, etc.).
- **Avec le ralentissement activé et après une réinitialisation (ou une coupure de courant) la logique de commande effectue une ouverture à basse vitesse pour chercher les références (butées).**

RECOMMANDATIONS FINALES

- L'installation de l'automation doit être effectuée dans les règles de l'art par du personnel spécialisé, conformément aux dispositions légales, à la directive machine 98/37/CE et aux normes EN 12453 et EN 12445.
- S'assurer que les structures existantes (colonnes, charnières, vantaux) soient suffisamment solides pour résister aux forces développées par le moteur.
- S'assurer que les arrêts mécaniques en fin d'ouverture et en fin de fermeture des vantaux soient suffisamment robustes.
- Vérifier l'état des câbles qui se trouvent éventuellement déjà dans l'installation
- Faire une analyse des risques de l'automation et adopter, en fonction de celle-ci, les dispositifs de sécurité et de signalisation nécessaires.
- Installer les commandes (par exemple le sélecteur à clé) de manière à ce que l'utilisateur ne se trouve pas dans une zone dangereuse.
- Une fois l'installation terminée, tester plusieurs fois les dispositifs de sécurité, de signalisation et de déverrouillage de l'automation.
- Appliquer sur l'automation l'étiquette ou la plaque CE où sont indiqués les dangers présentés par l'automation ainsi que les données d'identification de la machine.
- Remettre à l'utilisateur final le mode d'emploi, les avertissements concernant la sécurité et la déclaration CE de conformité.
- S'assurer que l'utilisateur a bien compris le fonctionnement automatique, manuel et d'urgence de l'automation.
- Informer par écrit l'utilisateur (par exemple dans le mode d'emploi) de l'éventuelle présence de risques résiduels non couverts et des utilisations impropres prévisibles.
- Informer l'utilisateur par écrit (par exemple dans le mode d'emploi) :
 - * de la présence éventuelle de risques résiduels non protégés et de l'usage impropre prévisible.
 - * De la nécessité de couper l'alimentation quand le nettoyage de la zone de l'automatisme a lieu ou en cas de petites interventions de maintenance (ex. Repeindre).
 - * De la nécessité de contrôler fréquemment l'absence de dommages visibles à l'automatisme et s'il y en a, avvertir immédiatement l'installateur.
 - * Qu'il ne faut pas laisser les enfants jouer à proximité de l'automatisme.
- Etablir un plan de maintenance de l'installation (au moins tous les 6 mois pour les dispositifs de sécurité) en inscrivant sur un registre prévu à cet effet les interventions effectuées.

ELIMINATION

Ce produit est constitué de divers composants qui pourraient à leur tour contenir des substances polluantes. Ne pas laisser ce produit gagner l'environnement.



DÉCLARATION DE CONFORMITÉ CE

Le soussigné Augusto Silvio Brunello, Représentant légal de l'entreprise :

TELCOMA S.r.l. Via Luigi Manzoni 11, 31015 Conegliano (TV) ITALIE

Déclare que le produit:

Modèle **T224**

est conforme aux exigences essentielles de l'article 3 et aux mesures correspondantes de la Directive 1999/5/CE s'il est utilisé conformément aux usages pour lesquels il a été conçu.

est conforme aux exigences essentielles de la Directive 89/336 (EMC) normes EN 61000-6-3, EN 61000-6-1 et modifications successives s'il est utilisé conformément aux usages pour lesquels il a été conçu.

est conforme aux exigences essentielles de la Directive 73/23 (LVD) normes EN 60335-1 et modifications successives s'il est utilisé conformément aux usages pour lesquels il a été conçu.

Lieu et date: Conegliano, 18/09/2006

Représentant légal
Augusto Silvio Brunello

Handwriting practice lines consisting of 20 sets of three horizontal dashed lines.

CERTIFICATO DI GARANZIA

PRODOTTO

TIMBRO E/O FIRMA DELL'INSTALLATORE

DATA D'INSTALLAZIONE

I

GARANZIA

La presente garanzia copre gli eventuali guasti e/o anomalie dovuti a difetti e/o vizi di fabbricazione. La garanzia decade automaticamente in caso di manomissione o errato utilizzo del prodotto.

Durante il periodo di garanzia la ditta Telcoma srl si impegna a riparare e/o sostituire le parti difettate e non manomesse. Restano a intero ed esclusivo carico del cliente il diritto di chiamata, nonché le spese di rimozione, imballo e trasporto del prodotto per la riparazione e sostituzione.

F

GARANTIE

Cette garantie couvre les éventuelles pannes et/ou anomalies imputables à des défauts eou vis de fabrication. La garantie s'annule automatiquement si le produit a été modifié ou utilisé de manière impropre. L'entreprise Telcoma srl s'engage, durant la periode de garantie du produit, à réparer et/ou remplacer les pièces defectueuses n'ayant pas subi de modifications. Restent entièrement et exclusivement à la charge du client, le droit d'appel ainsi que les frais d'enlèvement, d'emballage et de transport du produit pour sa réparation ou substitution.

E

GARANTÍA

La presente garantía es válida en el caso de averías y/o anomalías causadas por defectos y/o desperfectos de fabricación. La garantía automáticamente pierde valor en el caso de arreglos improprios o utilización equivocada del producto. Durante el periodo de garantía, la empresa Telcoma srl se compromete a reparar y/o cambiar la partes defectuosas que no hayan sido dañadas. Quedan a total y exclusivo cargo del cliente el derecho de llamada, como así también los gastos de desmontaje, embalaje y transporte del producto para la reparación o cambio.

GB

WARRANTY

This warranty covers any failure and/or malfunctioning due to manufacturing faults and/or bad workmanship.

The warranty is automatically invalidated if the product is tampered with or used incorrectly.

During the warranty period, Telcoma srl undertakes to repair and/or replace faulty parts provided they have not been tampered with.

The call-out charge as well as the expenses for disassembly removal packing and transport of the product for repair or replacement shall be charged entirely to the customer.

D

GARANTIE

Die vorliegende Garantie deckt eventuelle Defekte und/oder Betriebsstörungen ab, die auf Fabricationsfehler und/oder mängel zurück-zuführen sin. Die Garantie verfällt automatisch im Falle von Manipulationen oder fehlerhaftem Gebrauch des Produktes. Während der Garantiezeit verpflichtet sich die Firma Telcoma srl, die defekten und nicht manipulierten Teile zu reparieren und/oder auszutauschen. Die Anforderung des Kundendienstes als auch die Kosten für die Abholung, die Verpackung und den Transport des Produkten für die Reparatur bzw den Austausch gehen zu vollen und ausschließlichen Lasten des Kunden.

NL

GARANTIE

Deze garantie dekt eventuele storingen en/of defecten die te wijten aan fabrieksfouten en/of gebreken. De garantie vervalt automatisch indien de gebruiker zelf aan het produkt gesleuteld heeft of veranderingen aangebracht heeft of indien het produkt op verkeerde wijze gebruikt is. Tijdens de garantietermijn neemt de Firma Telcoma srl de verplichting op te defecte onderdelen te repareren en/of te vervangen mits de gebruiker deze onderdelen niet zelf geprobeerd heeft te repareren. De voorrijkosten alsmede de onkosten voor het demonteren, het verpakken en verzenden van het produkt te repareren of te vervangen zijn en blijven uitsluitend voor rekening van de klant.



Telcōma
Automations

Telcoma srl - Via L. Manzoni, 11 - Z.I. Campidui
31015 Conegliano - (TV) Italy - Tel. +39 0438-451099
Fax +39 0438-451102 - Part. IVA 00809520265

infoautomatel@free.fr

46 D Chemin Moulin Carron
69570 DARDILLY
Tel 04 72 52 99 99 – Fax 04 72 52 99 00